

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

In re application of:

Pascal DESBIOLLES et al.

Atty. Docket No.: 021305-00193

Serial No.: New Application

Examiner: Not Assigned

Filed: September 26, 2003

Art Unit: Not Assigned

For: A DEVICE FOR CONTROLLING AN ELECTRONICALLY SWITCHED MOTOR BY
MEANS OF A POSITION SIGNAL

CLAIM FOR PRIORITY

Commissioner for Patents
P.O. Box 1450
Alexandria, VA 22313

September 26, 2003

Sir:

The benefit of the filing dates of the following prior foreign applications in the following foreign country is hereby requested for the above-identified patent application and the priority provided in 35 U.S.C. §119 is hereby claimed:

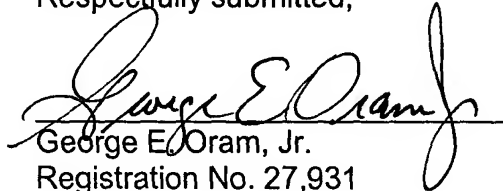
French Patent Application No. 021204 filed on September 27, 2002

In support of this claim, a certified copy of said original foreign application is filed herewith.

It is requested that the file of this application be marked to indicate that the requirements of 35 U.S.C. §119 have been fulfilled and that the Patent and Trademark Office kindly acknowledge receipt of these document.

Please charge any fee deficiency or credit any overpayment with respect to this paper to Deposit Account No. 01-2300.

Respectfully submitted,


George E. Oram, Jr.
Registration No. 27,931

Customer No. 004372
ARENT FOX KINTNER PLOTKIN & KAHN, PLLC
1050 Connecticut Avenue, N.W., Suite 400
Washington, D.C. 20036-5339
Tel: (202) 857-6000
Fax: (202) 638-4810



BREVET D'INVENTION

CERTIFICAT D'UTILITÉ - CERTIFICAT D'ADDITION

COPIE OFFICIELLE

Le Directeur général de l'Institut national de la propriété industrielle certifie que le document ci-annexé est la copie certifiée conforme d'une demande de titre de propriété industrielle déposée à l'Institut.

Fait à Paris, le 09 SEP. 2003

Pour le Directeur général de l'Institut
national de la propriété industrielle
Le Chef du Département des brevets

A handwritten signature in black ink, appearing to read 'M. Planche', enclosed within a large, loopy oval stroke.

Martine PLANCHE

INSTITUT
NATIONAL DE
LA PROPRIÉTÉ
INDUSTRIELLE

SIEGE
26 bis, rue de Saint Petersburg
75800 PARIS cedex 08
Téléphone : 33 (0)1 53 04 53 04
Télécopie : 33 (0)1 53 04 45 23
www.inpi.fr



26 bis, rue de Saint Pétersbourg
75800 Paris Cedex 08
Téléphone : 01 53 04 53 04 Télécopie : 01 42 94 86 54

BREVET D'INVENTION CERTIFICAT D'UTILITÉ

Code de la propriété intellectuelle - Livre VI



N° 11354*01

REQUÊTE EN DÉLIVRANCE 1/2

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

CB 540 W / 260899

REMISE DES PIÈCES DATE 27 SEPT 2002 LIEU 75 INPI PARIS N° D'ENREGISTREMENT 0212014 NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI DATE DE DÉPÔT ATTRIBUÉE 27 SEP. 2002 PAR L'INPI		1 NOM ET ADRESSE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE À QUI LA CORRESPONDANCE DOIT ÊTRE ADRESSÉE BOUJU DERAMBURE BUGNION 52 Rue de Monceau 75008 PARIS	
V s références pour ce dossier (facultatif) 10S831 12FR038/MBI			
C nfirmation d'un dépôt par télécopie <input type="checkbox"/> N° attribué par l'INPI à la télécopie			
2 NATURE DE LA DEMANDE		Cochez l'une des 4 cases suivantes	
Demande de brevet		<input checked="" type="checkbox"/>	
Demande de certificat d'utilité		<input type="checkbox"/>	
Demande divisionnaire		<input type="checkbox"/>	
Demande de brevet initiale		N° _____ Date ____/____/____	
ou demande de certificat d'utilité initiale		N° _____ Date ____/____/____	
Transformation d'une demande de brevet européen		N° _____ Date ____/____/____	
3 TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum) Dispositif de pilotage d'un moteur à commutation électronique au moyen d'un signal de position.			
4 DÉCLARATION DE PRIORITÉ OU REQUÊTE DU BÉNÉFICE DE LA DATE DE DÉPÔT D'UNE DEMANDE ANTÉRIEURE FRANÇAISE		Pays ou organisation _____ N° _____ Date ____/____/____ Pays ou organisation _____ N° _____ Date ____/____/____ Pays ou organisation _____ N° _____ Date ____/____/____ <input type="checkbox"/> S'il y a d'autres priorités, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»	
5 DEMANDEUR		<input type="checkbox"/> S'il y a d'autres demandeurs, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suit »	
Nom ou dénomination sociale		S.N.R. ROULEMENTS	
Prénoms			
Forme juridique		société anonyme	
N° SIREN		3 . 2 . 5 . 8 . 2 . 1 . 0 . 7 . 2	
Code APE-NAF		. . .	
Adresse	Rue	1 Rue des Usines	
	Code postal et ville	74010 ANNECY CEDEX	
Pays		FRANCE	
Nationalité		Française	
N° de téléphone (facultatif)			
N° de télécopie (facultatif)			
Adresse électronique (facultatif)			



BREVET D'INVENTION CERTIFICAT D'UTILITÉ

REQUÊTE EN DÉLIVRANCE 2/2

REMISE DES PIÈCES DATE 27 SEPT 2002 LIEU 75 INPI PARIS N° D'ENREGISTREMENT 0212014 NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI		Réservé à l'INPI		DB 540 W / 260899	
Vos références pour ce dossier : <i>(facultatif)</i>			10S831 12FR038/MBI		
6 MANDATAIRE					
Nom			SAYETTAT		
Prénom			Julien		
Cabinet ou Société			BOUJU DERAMBURE BUGNION		
N °de pouvoir permanent et/ou de lien contractuel					
Adresse	Rue	52 Rue de Monceau			
	Code postal et ville	75008	PARIS		
N° de téléphone <i>(facultatif)</i>			01 45 61 51 00		
N° de télécopie <i>(facultatif)</i>			01 45 61 96 30		
Adresse électronique <i>(facultatif)</i>					
7 INVENTEUR (S)					
Les inventeurs sont les demandeurs			<input type="checkbox"/> Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non Dans ce cas fournir une désignation d'inventeur(s) séparée		
8 RAPPORT DE RECHERCHE			Uniquement pour une demande de brevet (y compris division et transformati n)		
Établissement immédiat ou établissement différé			<input checked="" type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>		
Paiement échelonné de la redevance			Paiement en deux versements, uniquement pour les personnes physiques <input type="checkbox"/> Oui <input type="checkbox"/> Non		
9 RÉDUCTION DU TAUX DES REDEVANCES			Uniquement pour les personnes physiques <input type="checkbox"/> Requête pour la première fois pour cette invention <i>(joindre un avis de non-imposition)</i> <input type="checkbox"/> Requête antérieurement à ce dépôt <i>(joindre une copie de la décision d'admission pour cette invention ou indiquer sa référence):</i>		
Si vous avez utilisé l'imprimé «Suite», indiquez le nombre de pages jointes					
10 SIGNATURE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire) Le Mandataire Julien SAYETTAT 02-0700			VISA DE LA PRÉFECTURE OU DE L'INPI 		

La loi n°78-17 du 6 janvier 1978 relative à l'informatique, aux fichiers et aux libertés s'applique aux réponses faites à ce formulaire. Elle garantit un droit d'accès et de rectification pour les données vous concernant auprès de l'INPI.

L'invention concerne un dispositif de pilotage d'un moteur électrique de type à commutation électronique comprenant N paires de pôles et P phases, un roulement et un moteur équipé d'un tel dispositif, ainsi qu'un procédé de pilotage d'un tel moteur.

5

Du fait de leur puissance massique importante, les moteurs à commutation électronique, ou moteurs brushless, peuvent être utilisés pour commander la rotation d'un organe mécanique dans un grand nombre d'applications.

10 Un exemple particulier d'une telle application est l'assistance à la direction des véhicules automobiles par un système de direction assistée de type électrique.

Dans le cadre de son application, il est nécessaire de piloter précisément la commutation du courant dans les phases de ces moteurs afin d'obtenir un couple qui soit optimal.

15

Il est connu d'utiliser un dispositif de pilotage comprenant un capteur pourvu de P éléments sensibles disposés en regard d'un codeur comportant N paires de pôles, ledit codeur étant mis en rotation par le moteur.

20

Dans le cas d'un moteur brushless DC à trois phases, en prévoyant que les trois éléments sensibles soient déphasés l'un par rapport à l'autre d'un angle mécanique permettant de fournir trois signaux électriques de commutation qui sont déphasés de 120° électriques, il est possible de piloter la commutation entre les phases du moteur.

25

Toutefois, ce type de solution ne permet qu'une précision limitée dans la détermination des instants de commutation du courant dans les phases.

30 En effet, dans les dispositifs de pilotage connus, la précision des signaux de commutation est fonction des tolérances de réalisation et d'aimantation des codeurs magnétiques et de positionnement des éléments sensibles sur leur support, ces deux facteurs ne pouvant être obtenus qu'avec des tolérances non nulles.

Par conséquent, du fait de ces tolérances, la précision du déphasage entre les signaux de commutation n'est pas exactement de 120° électrique, ce qui induit des modulations indésirables du couple fourni par le moteur.

5

Pour résoudre ce problème, on a proposé des dispositifs de pilotage comprenant un deuxième capteur de type « resolver » qui permet de connaître la position absolue du rotor afin d'améliorer la précision de pilotage du moteur.

10 Toutefois, ce type de solutions n'est pas satisfaisant en ce qu'il induit des contraintes d'intégration mécanique du fait de l'encombrement des capteurs de type « resolver ». De plus, s'ajoute la difficulté à transporter les signaux analogiques issus du resolver vers un démodulateur calculant la position absolue du rotor.

15

Pour pallier notamment cet inconvénient, l'invention propose un dispositif de pilotage qui utilise un signal de position absolue du rotor pour piloter la commutation des courants dans les enroulements de phase du moteur, ladite position absolue étant obtenue avec un seul ensemble capteur / codeur.

20

A cet effet, et selon un premier aspect, l'invention propose un dispositif de pilotage d'un moteur électrique de type à commutation électronique comprenant N paires de pôles et P phases, ledit dispositif comprenant :

- un codeur destiné à être mis en rotation conjointement au rotor du moteur, ledit codeur comprenant une piste multipolaire principale et une piste multipolaire dite « top tour » qui sont concentriques, ladite piste top tour comprenant N singularités équiréparties angulairement ;
- un capteur fixe disposé en regard et à distance d'entrefer du codeur, comprenant au moins trois éléments sensibles dont au moins deux sont positionnés en regard de la piste principale de sorte à délivrer deux signaux électriques S1, S2 périodiques en quadrature et au moins un est positionné en regard de la piste top tour de sorte à délivrer un signal électrique S3, le capteur comprenant un circuit électronique apte, à partir des signaux S1, S2 et S3, à délivrer deux signaux digitaux de position A, B carrés en quadrature

30

qui sont représentatifs de la position angulaire du rotor et un signal top tour C sous forme de N impulsions par tour du codeur ;

- un circuit de commutation des courants dans les enroulements de phase du moteur qui comprend $2 \cdot P \cdot N$ interrupteurs ;
- 5 - un circuit de commande du circuit de commutation qui est apte :
 - lors de la détection d'une impulsion du signal top tour C, à déterminer l'état de la logique de commutation des courants dans les enroulements de phase qui correspond à la position angulaire de ladite impulsion ;
 - en fonction des signaux de position A, B détectés, à déterminer en
 - 10 continu l'état de la logique de commutation qui est adapté à la position angulaire du rotor ;
 - à fournir les signaux de commutation des interrupteurs qui correspondent à l'état de la logique déterminée par le signal top tour C ou par les signaux de position A, B.

15

Suivant un mode de réalisation, le dispositif comprend en outre :

- une troisième piste multipolaire comprenant N paires de pôles ;
- un deuxième capteur fixe comprenant P éléments sensibles, lesdits éléments sensibles étant agencés en regard et à distance d'entrefer de la
- 20 troisième piste multipolaire de sorte à délivrer des signaux U, V, W de commutation des courants dans les enroulements de phase.

Selon un deuxième aspect, l'invention propose un roulement du type comprenant une bague fixe destinée à être associée à un organe fixe, une

25 bague tournante destinée à être mise en rotation par le rotor du moteur électrique et des corps roulants disposés entre lesdites bagues, dans lequel au moins un codeur d'un tel dispositif de pilotage est associé à la bague tournante.

Selon un troisième aspect, l'invention propose un moteur à commutation

30 électronique équipé d'un tel dispositif de pilotage.

Selon un quatrième aspect, l'invention propose un procédé de pilotage d'un tel moteur, qui comprend les étapes successives suivantes :

- alimentation du moteur selon une séquence temporelle préétablie de sorte à permettre la mise en rotation du rotor et donc celle du codeur ;
- détection d'une première impulsion top tour ;
- détermination de l'état de la logique de commutation correspondant à la position angulaire de ladite impulsion ;
- envoi au circuit de commutation des signaux de commutation correspondant à l'état déterminé ;
- détermination itérative des états de la logique de commutation ultérieurs à partir des signaux de position A, B ;
- envoi au circuit de commutation des signaux de commutation correspondant aux états déterminés.

Selon une réalisation, le procédé prévoit l'utilisation initiale des signaux de commutation U, V, W pour la détermination des états de la logique de commutation entre les phases du moteur.

D'autres objets et avantages de l'invention apparaîtront au cours de la description qui suit, faite en référence aux dessins annexés, dans lesquels :

- la figure 1 est une vue de face d'un codeur comprenant une piste multipolaire principale et une piste multipolaire top tour ;
- la figure 2 est une vue de face d'un codeur comprenant uniquement une troisième piste multipolaire ;
- la figure 3 est une vue de face d'un codeur comprenant une piste multipolaire principale, une piste multipolaire top tour et une troisième piste multipolaire ;
- la figure 4 est une vue partielle et en coupe longitudinale d'un roulement pourvu d'un codeur tel que celui représenté sur les figures 1 ou 3 ;

- les figures 5 à 10 sont des vues partielles et en coupe longitudinale d'un roulement pourvu de deux codeurs tels que représentés respectivement sur les figures 1 et 2, suivant six modes de réalisation ;
- 5 - la figure 11 est une vue partielle et en coupe longitudinale d'un roulement pourvu de deux codeurs tels que représentés respectivement sur les figures 1 et 2, suivant un autre mode de réalisation ; la figure 11a est une vue analogue à celle de la figure 11 qui montre l'association sur la bague fixe du roulement d'un moyen de mesure pourvu de deux capteurs ; la figure 11b est
10 une vue en perspective du moyen de mesure de la figure 11a ;
- la figure 12 est une vue partielle et en coupe longitudinale d'un premier mode de réalisation d'un moteur pourvu d'un roulement suivant l'invention ; la figure 12a est une vue partielle et en perspective des deux capteurs de la
15 figure 12 ;
- la figure 13 est une vue partielle et en coupe longitudinale d'un deuxième mode de réalisation d'un moteur pourvu d'un roulement suivant l'invention ; la figure 13a est une vue partielle et en perspective du moyen de mesure de
20 la figure 13 ;
- la figure 14 est une vue partielle et en coupe longitudinale d'un troisième mode de réalisation d'un moteur pourvu d'un roulement suivant l'invention ; la figure 14a est une vue en perspective du moyen de mesure de la figure
25 14 ;
- les figures 15 à 17 sont des vues partielles et en coupe longitudinale respectivement de trois autres modes de réalisation d'un moteur suivant l'invention.

30

L'invention concerne un dispositif de pilotage d'un moteur à commutation électronique ou moteur brushless comprenant N paires de pôles et P phases.

Ce type de moteur comprend typiquement un rotor 1 portant les N paires de pôles magnétiques Nord/Sud et un stator portant P bobines formées respectivement d'un enroulement de phase, le rotor 1 étant mis en rotation de façon connue en pilotant l'alimentation électrique dans les P enroulements de phases.

Selon un premier mode de réalisation, le dispositif de pilotage comprend un codeur 2, tel que celui représenté sur la figure 1, qui comprend une piste multipolaire principale 2a et une piste multipolaire 2b dite « top tour » qui sont concentriques, ladite piste top tour comprenant N singularités 2b1 équiréparties angulairement. Le codeur 2 est destiné à effectuer, conjointement au rotor 1, une pluralité de tours autour de son axe de rotation.

Dans un exemple particulier, le codeur 1 est formé d'un anneau magnétique multipolaire sur lequel est aimantée une pluralité de paires de pôles 2c Nord et Sud équiréparties avec une largeur angulaire constante de sorte à former les pistes principale 2a et top tour 2b, une singularité magnétique 2b1 de la piste top tour 2b étant formée de deux paires de pôles 2c qui sont différentes des autres.

Suivant la réalisation représentée sur la figure 1 ($P=3$, $N=5$), les pistes principale 2a, disposée vers l'intérieur de l'anneau 2, et top tour 2b, disposée vers l'extérieur de l'anneau 2, comprennent 50 paires de pôles 2c. Les paires de pôles 2c de la piste top tour 2b sont en retard de phase d'une valeur ϕ par rapport à celles de la piste principale 2a.

La piste top tour 2b comprend 5 singularités magnétiques 2b1 espacées les unes des autres de neuf paires de pôles 2c. Chaque singularité 2b1 est formée de deux paires de pôles 2c, la largeur des pôles étant agencée pour qu'un pôle soit déphasé de $-\phi$ par rapport au pôle correspondant de la piste principale 2a. Ainsi, chaque impulsion du signal C correspond à la détection d'une inversion de déphasage entre la piste principale 2a et la piste top tour 2b.

Le dispositif de pilotage comprend en outre un capteur 3 fixe disposé en regard et à distance d'entrefer du codeur 2.

Le capteur comprend au moins trois éléments sensibles dont au moins deux sont positionnés en regard de la piste principale 2a et au moins un est positionné en regard de la piste top tour 2b.

5

Dans un exemple particulier, les éléments sensibles sont choisis dans le groupe comprenant les sondes à effet Hall, les magnétorésistances, les magnétorésistances géantes.

10 Le capteur 3 utilisé est apte à délivrer deux signaux électriques S1, S2 périodiques en quadrature par l'intermédiaire des éléments sensibles disposés en regard de la piste principale 2a et un signal électrique S3 par l'intermédiaire des éléments sensibles disposés en regard de la piste top tour 2b.

15 Le principe d'obtention des signaux S1 et S2 à partir d'une pluralité d'éléments sensibles alignés est par exemple décrit dans le document FR-2 792 403 issu de la demanderesse.

Mais des capteurs 3 comprenant deux éléments sensibles qui sont aptes à
20 délivrer les signaux S1 et S2 sont également connus.

Le capteur 3 comprend en outre un circuit électronique qui, à partir des signaux S1, S2 et S3, délivre des signaux digitaux de position A, B carrés en quadrature et un signal top tour C sous forme de 5 ($P=3$ et $N=5$) impulsions électriques par
25 tour du codeur 2.

Un principe d'obtention des signaux digitaux A, B et C, ainsi que différents modes de réalisation des singularités magnétiques 2b1, sont décrits dans les documents FR-2 769 088 et EP-0 871 014.

30

Par un traitement électronique adapté des signaux A, B et C, il est possible d'obtenir finement notamment la position angulaire absolue du codeur 2 par rapport au capteur 3.

Suivant une réalisation, le capteur 3 comprend en outre un interpolateur, par exemple du type décrit dans le document FR-2 754 063 issu de la demanderesse, permettant d'augmenter la résolution des signaux de sortie.

5 Le capteur 3 peut être intégré sur un substrat en silicium ou équivalent par exemple AsGa, de sorte à former un circuit intégré et personnalisé pour une application spécifique, circuit parfois désigné sous le terme ASIC pour faire référence au circuit intégré conçu partiellement ou complètement en fonction des besoins.

10

Bien que la description soit faite en relation avec un ensemble codeur/capteur magnétique, il est également possible de mettre en œuvre l'invention de façon analogue en utilisant une technologie de type optique. Par exemple, le codeur 2 peut être formé d'une cible en métal ou en verre sur laquelle les pistes principale 2a et top tour 2b ont été gravées de sorte à former un motif optique
15 analogue au motif magnétique multipolaire exposé ci-dessus, les éléments sensibles étant alors formés de détecteurs optiques.

Le dispositif de commande comprend en outre un circuit de commutation des courants dans les enroulements de phase du moteur.
20

Le circuit de commutation comprend $2 \times P \times N$ interrupteurs, par exemple formés chacun d'un transistor à effet de champ de type MOSFET fonctionnant à 20 kHz, qui sont disposés en pont de sorte à alimenter les enroulements de phases de façon appropriée.
25

Les $2 \times P \times N$ interrupteurs peuvent être actionnés deux à deux suivant une logique de commutation comprenant $2 \times P \times N$ états possibles.

30 La commande du dispositif de commutation, c'est à dire l'actionnement sélectif des interrupteurs, est effectuée par un circuit de commande qui est apte :

- lors de la détection d'une impulsion du signal top tour C, à déterminer l'état de la logique de commutation des courants dans les enroulements de phase qui correspond à la position angulaire de ladite impulsion ;

- en fonction des signaux de position A, B détectés, à déterminer en continu l'état de la logique de commutation qui est adapté à la position angulaire du rotor 1 ;
- à fournir les signaux de commutation des interrupteurs qui correspondent à l'état de la logique déterminée par le signal top tour C ou par les signaux de position A, B.

Le circuit de commande peut être réalisé sous la forme d'un microprocesseur intégrant au moins une logique de commutation du circuit de commutation qui détermine la succession des ouvertures/fermetures des différents interrupteurs.

Le fonctionnement du dispositif de pilotage selon le premier mode de réalisation est alors le suivant.

- Initialement, c'est-à-dire lors de la mise en service du dispositif, le moteur est alimenté en courant par une séquence de pilotage préétablie, de sorte à permettre la mise en rotation du rotor 1 et donc celle du codeur 2.

Dès la détection d'une première impulsion top tour, le circuit de commande détermine l'état de la logique de commutation des courants dans les enroulements de phases qui correspond à la position angulaire de ladite impulsion et envoie au circuit de commutation les signaux de commutation correspondants. En particulier, les impulsions top tour peuvent être indexées par rapport à la position du rotor 1 de sorte à correspondre au début de la logique de commutation du moteur.

Ensuite, les signaux de position A, B permettent de connaître la position absolue, c'est-à-dire par rapport à l'impulsion top tour, du rotor 1 de sorte à déterminer en continu l'état de la logique de commutation qui est adapté. En effet, à chaque position du rotor 1, correspond un état de la logique de commutation qui permet d'obtenir un couple moteur optimal. Le circuit de commande peut donc fournir, au circuit de commutation, les signaux de commutation des interrupteurs qui correspondent à l'état de la logique déterminé.

En variante, il peut être prévu une étape préalable d'indexation angulaire des impulsions top tour par rapport au passage à zéro des forces électromotrices dans les phases du moteur, de sorte à faire correspondre la détection d'une
5 impulsion top tour avec un changement d'état de la logique de commutation. Cette étape peut être réalisée en sortie de chaîne et sur un banc dédié, la valeur du déphasage pouvant être mémorisée dans une mémoire de type EEPROM ou flash du circuit de commande de sorte à permettre le recalage des instants de commutation de façon électronique. Cette mémorisation de la position angulaire
10 des impulsions top tour permet de s'affranchir d'une indexation mécanique du codeur qui se révèle difficile et onéreuse.

Suivant l'invention, la précision dans la détermination des instants de commutation n'est donc limitée que par la précision de la mesure de la position
15 angulaire du rotor 1.

En relation avec les figures 2 et 3, on décrit un deuxième mode de réalisation du dispositif de pilotage qui comprend en outre :

- une troisième piste multipolaire 4 comprenant N paires de pôles 4a ;
- 20 - un deuxième capteur 5 fixe comprenant P éléments sensibles, lesdits éléments sensibles étant agencés en regard et à distance d'entrefer de la troisième piste multipolaire 4 de sorte à délivrer des signaux U, V, W de commutation des courants dans les enroulements de phase.

25 Dans le mode de réalisation représenté (N=5 et P=3), la troisième piste multipolaire 4 comprend 5 paires de pôles 4a et le capteur 5 comprend trois éléments sensibles qui sont déphasés d'un angle mécanique permettant de fournir trois signaux électriques de commutation qui sont déphasés par exemple de 120° ou de 60° électriques.

30

Suivant la variante représentée sur la figure 3, la troisième piste multipolaire 4 est disposée sur le codeur 2 en étant concentrique aux pistes principale 2a et top tour 2b.

Suivant la variante représentée sur la figure 2, la troisième piste multipolaire 4 est prévue sur un deuxième codeur 6, le dispositif de pilotage comprenant alors deux codeurs 2, 6 (figures 1 et 2).

- 5 Dans ce deuxième mode de réalisation, il est possible de prévoir que le premier et le deuxième capteurs 3, 5 soient intégrés dans un même moyen de mesure 7, du fait qu'ils utilisent la même technologie de détection.

10 La différence de fonctionnement entre le deuxième et le premier mode de réalisation du dispositif de pilotage concerne la phase initiale au cours de laquelle la première impulsion top tour n'a pas encore été détectée.

15 En effet, dans le deuxième mode de réalisation, il est possible, lors de cette phase, d'utiliser les signaux de commutation U, V, W pour déterminer les états de la logique de commutation entre les phases du moteur en fonction de la position du rotor 1. En effet, ces signaux U, V, W permettent de connaître de façon grossière la position absolue du rotor 1 dès sa mise en rotation, et donc de déterminer l'état de la logique correspondante.

20 Ce deuxième mode de réalisation permet donc, dès la mise en rotation du rotor 1 et jusqu'à la détection d'une première impulsion top tour, de piloter le moteur de façon plus fine que dans le cas du premier mode de réalisation, en ce qu'il ne nécessite pas l'utilisation d'une procédure de démarrage préétablie. En particulier, le deuxième mode de réalisation permet de piloter le moteur sans
25 provoquer de rotation aléatoire et temporaire qui peuvent exister dans le premier mode de réalisation.

30 En variante, le procédé de pilotage au moyen d'un dispositif selon le deuxième mode de réalisation peut comprendre une étape itérative de comparaison entre les signaux de position A, B et les signaux top tour C, de sorte à détecter une éventuelle anomalie, c'est-à-dire une discordance entre l'état généré par les signaux A, B et celui généré par les signaux C. Et, si une anomalie est détectée, la détermination des instants de commutation ultérieurs est réalisée à partir des

signaux de commutation U, V, W, c'est-à-dire le passage du pilotage en mode dégradé jusqu'à la résolution de l'anomalie.

En relation avec les figures 4 à 11, on décrit un roulement équipé d'au moins un
5 codeur 2, 6 et/ou d'au moins un capteur 3, 5 d'un dispositif de pilotage selon l'invention.

Le roulement comprend une bague extérieure fixe 8 destinée à être associée à un organe fixe, une bague intérieure tournante 9 destinée à être mise en
10 rotation par le rotor 1 du moteur électrique et des corps roulants 10 disposés entre lesdites bagues.

Dans les modes de réalisation représentés, le ou les codeurs 2, 6 sont surmoulé(s) sur une portée cylindrique annulaire d'une armature 11 qui est
15 associée, par exemple par emmanchement, sur une face de la bague intérieure 9.

Dans le mode de réalisation représenté sur la figure 4, le dispositif de pilotage comprend un codeur 2 tel que celui représenté sur la figure 1 ou 3.

20 Dans les modes de réalisation représentés sur les figures 5 à 11, le dispositif de pilotage comprend deux codeurs 2, 6 tels que représentés respectivement sur les figures 1 et 2.

25 Sur les figures 5, 8, 9 et 11, chaque codeur 2, 6 est associé à une armature 11, alors que sur les figures 6, 7 et 10 les deux codeurs 2, 6 sont associés de façon adjacente sur une même armature 11.

Sur les figures 5 et 8, les deux codeurs 2, 6 sont prévus de part et d'autre des
30 corps roulants 10, alors que sur les figures 9 et 11 les deux codeurs 2, 6 sont prévus du même côté des corps roulants 10. Sur les figures 11, les deux codeurs 2, 6 sont disposés en regard l'un de l'autre.

Sur les figures 8 à 11, la bague tournante 9 comprend une extension axiale 9a sur laquelle au moins un codeur 2, 6 est associé. En particulier, sur les figures 8 et 9, un codeur 6 est associé sur ladite extension 9a de sorte à permettre une lecture radiale des impulsions, l'autre codeur 2 étant associé sur la bague tournante 9 de sorte à permettre une lecture faciale des impulsions. Sur la figure 10, l'armature 11 portant les deux codeurs 2, 6 est associée sur l'extension 9a de sorte à permettre une lecture radiale des impulsions. Sur la figure 11, les deux codeurs 2, 6 sont associés de sorte à permettre une lecture faciale des impulsions respectivement issues desdits deux codeurs.

10

Dans les modes de réalisation représentés sur les figures 5 à 9 et 11, au moins un codeur 2, 6 est associé à la bague tournante 9 de sorte que la face extérieure dudit codeur soit sensiblement contenue dans le plan P d'une face latérale de la bague fixe 8 et/ou dans le plan P' d'une face latérale de la bague tournante 9. Cette caractéristique, notamment divulguée dans le document EP-0 607 719 issu de la demanderesse, permet d'une part de protéger le codeur 2, 6 à l'intérieur du roulement et d'autre part de pouvoir dissocier le capteur 3, 5 du roulement en gardant la maîtrise de l'entrefer.

20 Sur les figures 5 et 6, les plans P et P' sont confondus et les deux codeurs 2, 6 sont disposés sensiblement dans ces plans. Sur la figure 7, les plans P et P' sont décalées axialement et l'armature 11 comprend également deux portées 11a, 11b décalés axialement, chacune des portées portant un codeur 2, 6 de sorte que lesdits codeurs soient respectivement sensiblement contenus dans les plans P et P'. Sur les figures 8, 9 et 11, seul un codeur 2 est contenu dans le plan P.

25

En relation avec les figures 11, on décrit un roulement équipé d'un moyen de mesure 7 comprenant les deux capteurs 3, 5, ledit moyen étant associé à la bague fixe 8.

30

Les deux codeurs 2, 6 sont espacés l'un de l'autre de sorte à présenter un espace annulaire agencé pour recevoir le moyen de mesure 7 en disposant les éléments sensibles des capteurs 3, 5 en regard et à distance d'entrefer

respectivement d'un codeur 2, 6 (figure 11a). A cet effet, le moyen de mesure 7 (figure 11 b) comprend un anneau 12 pourvu d'une excroissance 12a dans laquelle sont disposés, de part et d'autre, les deux capteurs 3, 5, ladite excroissance logeant la connectique d'entrée/sortie 13 desdits capteurs. Le
5 moyen de mesure 7 est par exemple obtenu par une technique de surmoulage plastique.

En outre, le roulement comprend une armature 14 permettant l'association du moyen de mesure 7 sur la bague fixe 8 dudit roulement.

10

En relation avec les figures 12 à 14 et 16, 17, on décrit un moteur à commutation électronique équipé d'un dispositif de pilotage selon l'invention, ledit moteur comprenant un rotor 1 monté en rotation par l'intermédiaire d'un roulement suivant l'invention. A cet effet, la bague extérieure 8 du roulement est
15 associée au carter 15 du moteur et la bague intérieure 9 est associée, par exemple par emmanchement, au rotor 1 dudit moteur. Les deux capteurs 3, 5 sont disposés respectivement dans une fente 15a, 15b du carter 15 et sont associés au carter 15 du moteur. En variante, on peut prévoir qu'au moins un capteur 3, 5 soit associé à la bague extérieure 8 du roulement.

20

Sur les figures 12 à 14, le roulement comprend deux codeurs 2, 6 qui sont associés à la bague tournante 9.

Sur les figures 12, les deux capteurs 3, 5 sont associés au carter 15 par vissage de sorte à disposer les éléments sensibles en regard et à distance d'entrefer
25 respectivement d'un codeur 2, 6. A cet effet, les capteurs 3, 5 comprennent un corps 16 pourvu d'une extension 16a intégrant les éléments sensibles, un orifice 16b destiné à recevoir une vis d'association 17, la connectique d'entrée/sortie 13 du capteur 3, 5.

30

Sur les figures 13 et 14, les deux capteurs 3, 5 sont intégrés dans un même moyen de mesure 7 comprenant, de façon monobloc, un corps 18 et la connectique d'entrée/sortie 13 des capteurs 3, 5. Sur les figures 13, le corps 18 comprend deux extensions 18a, 18b logeant les éléments sensibles, lesdites

extensions étant séparées l'une de l'autre de sorte à permettre la lecture des impulsions issues des deux codeurs 2, 6 qui sont disposés de part et d'autre des corps roulants 10. Par ailleurs, le corps 18 comprend une languette élastique d'appui 18c destinée à permettre le positionnement des éléments sensibles à distance d'entrefer du codeur 2. Sur les figures 14, le corps 18 comprend une extension 18a logeant de part et d'autre les éléments sensibles de sorte à permettre la lecture des impulsions issues des deux codeurs 2, 6 qui sont disposés en regard l'un de l'autre.

10 Sur les figures 16 et 17, au moins un codeur 2, 6 est associé au rotor 1. A cet effet, l'armature 11 est par exemple emmanchée sur une portée prévue sur la périphérie du rotor 1. Dans ces modes de réalisation, le moyen de mesure 7 a une structure analogue à celle représentée sur la figure 14a.

15 Sur les figures 16 et 17, le dispositif de pilotage comprend deux codeurs 2, 6 tels que respectivement représentés sur les figures 1 et 2. Dans le mode de réalisation de la figure 16, un codeur 2, 6 est associé à la bague tournante 9 du roulement et l'autre codeur 6, 2 est associé au rotor 1, alors que sur la figure 17 les deux codeurs 2, 6 sont associés au rotor 1.

20

Sur la figure 15, le moteur est équipé d'un dispositif de pilotage qui comprend un codeur 2 tel que représenté sur les figures 1 ou 3, ledit codeur étant associé au rotor 1 et le capteur étant associé au carter 15. Dans ce mode de réalisation, le roulement est donc dépourvu d'élément du dispositif de pilotage.

25

REVENDECATIONS

1. Dispositif de pilotage d'un moteur électrique de type à commutation électronique comprenant N paires de pôles et P phases, ledit dispositif
 - 5 comprenant :
 - un codeur (2) destiné à être mis en rotation conjointement au rotor (1) du moteur, ledit codeur comprenant une piste multipolaire principale (2a) et une piste multipolaire (2b) dite « top tour » qui sont concentriques, ladite piste top tour comprenant N singularités (2b1) équiréparties angulairement ;
 - 10 - un capteur (3) fixe disposé en regard et à distance d'entrefer du codeur (2), comprenant au moins trois éléments sensibles dont au moins deux sont positionnés en regard de la piste principale (2a) de sorte à délivrer deux signaux électriques S1, S2 périodiques en quadrature et au moins un est positionné en regard de la piste top tour (2b) de sorte à délivrer un signal
 - 15 électrique S3, le capteur (3) comprenant un circuit électronique apte, à partir des signaux S1, S2 et S3, à délivrer deux signaux digitaux de position (A, B) carrés en quadrature qui sont représentatifs de la position angulaire du rotor (1) et un signal top tour (C) sous forme de N impulsions par tour du codeur (2) ;
 - 20 - un circuit de commutation des courants dans les enroulements de phase du moteur qui comprend $2 \cdot P \cdot N$ interrupteurs ;
 - un circuit de commande du circuit de commutation qui est apte :
 - lors de la détection d'une impulsion du signal top tour (C), à déterminer l'état de la logique de commutation des courants dans les enroulements
 - 25 de phase qui correspond à la position angulaire de ladite impulsion ;
 - en fonction des signaux de position (A, B) détectés, à déterminer en continu l'état de la logique de commutation qui est adapté à la position angulaire du rotor (1) ;
 - à fournir les signaux de commutation des interrupteurs qui correspondent
 - 30 à l'état de la logique déterminée par le signal top tour (C) ou par les signaux de position (A, B).

2. Dispositif selon la revendication 1, caractérisé en ce qu'il comprend en outre :

- une troisième piste multipolaire (4) comprenant N paires de pôles (4a) ;
- un deuxième capteur (5) fixe comprenant P éléments sensibles, lesdits éléments sensibles étant agencés en regard et à distance d'entrefer de la troisième piste multipolaire (4) de sorte à délivrer des signaux (U, V, W) de
5 commutation des courants dans les enroulements de phase.

3. Dispositif selon la revendication 2, caractérisé en ce que la troisième piste multipolaire (4) est disposée sur le codeur (2) en étant concentrique aux pistes principale (2a) et top tour (2b).

10

4. Dispositif selon la revendication 2, caractérisé en ce que la troisième piste multipolaire (4) est prévue sur un deuxième codeur (6).

5. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 1 à 4, caractérisé en ce
15 que chaque piste multipolaire (2a, 2b, 4) est formée d'un anneau magnétique sur lequel sont aimantés des pôles Nord et Sud équirépartis avec une largeur angulaire constante, une singularité magnétique (2b1) de la piste top tour (2b) étant formée de deux paires de pôles adjacentes dont la jonction est différente des autres.

20

6. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 2 à 5, caractérisé en ce que le premier et le deuxième capteur (3, 5) sont intégrés dans un même moyen de mesure (7).

25 7. Roulement du type comprenant une bague fixe (8) destinée à être associée à un organe fixe, une bague tournante (9) destinée à être mise en rotation par le rotor (1) du moteur électrique et des corps roulants (10) disposés entre lesdites bagues, ledit roulement étant caractérisé en ce qu'au moins un codeur (2, 6) d'un dispositif de pilotage selon l'une quelconque des revendications 1 à 6 est
30 associé à la bague tournante (9).

8. Roulement selon la revendication 7, caractérisé en ce qu'au moins un codeur (2, 6) est associé à la bague tournante (9) de sorte que la face

extérieure dudit codeur soit sensiblement contenue dans le plan P d'une face latérale de la bague fixe (8).

5 9. Roulement selon la revendication 7 ou 8, caractérisé en ce qu'au moins un codeur (2, 6) est associé à la bague tournante (9) de sorte que la face extérieure dudit codeur soit sensiblement contenue dans le plan P' d'une face latérale de la bague tournante (9).

10 10. Roulement selon l'une quelconque des revendications 7 à 9, caractérisé en ce que la bague tournante (9) comprend une extension axiale (9a) sur laquelle au moins un codeur (2, 6) est associé.

15 11. Roulement selon l'une quelconque des revendications 7 à 10, caractérisé en ce qu'au moins un codeur (2, 6) est associé sur la bague tournante (9) de sorte à permettre une lecture radiale des impulsions.

20 12. Roulement selon l'une quelconque des revendications 7 à 11, caractérisé en ce qu'au moins un codeur (2, 6) est associé sur la bague tournante (9) de sorte à permettre une lecture faciale des impulsions.

20 13. Roulement selon l'une quelconque des revendications 7 à 12, caractérisé en ce qu'au moins un codeur (2, 6) est porté par une armature d'association (11).

25 14. Roulement selon la revendication 13 lorsqu'elle dépend de la revendication 4, caractérisé en ce que les deux codeurs (2, 6) sont portés par une même armature d'association (11).

30 15. Roulement selon la revendication 14, caractérisé en ce que les deux codeurs (2, 6) sont prévus d'un même côté des corps roulants (10).

16. Roulement selon la revendication 15, caractérisé en ce que les deux codeurs (2, 6) sont disposés en regard l'un de l'autre.

17. Roulement selon la revendication 14, caractérisé en ce que les deux codeurs (2, 6) sont prévus de part et d'autre des corps roulants (10).

18. Roulement selon l'une quelconque des revendications 7 à 17, caractérisé en ce qu'au moins un capteur (3, 5) d'un dispositif de pilotage selon l'une quelconque des revendications 1 à 6 est associé à la bague fixe (8) du roulement.

19. Moteur à commutation électronique équipé d'un dispositif de pilotage selon l'une quelconque des revendications 1 à 6, du type comprenant un rotor (1) monté en rotation par l'intermédiaire d'un roulement selon la revendication 18.

20. Moteur à commutation électronique équipé d'un dispositif de pilotage selon l'une quelconque des revendications 1 à 6, du type comprenant un rotor (1) monté en rotation par l'intermédiaire d'un roulement selon l'une quelconque des revendications 7 à 18, au moins un capteur (3, 5) étant associé à une pièce fixe du moteur.

21. Moteur selon la revendication 20, caractérisé en ce qu'au moins un capteur (3, 5) comprend au moins une languette élastique d'appui (18c) destinée à permettre le positionnement des éléments sensibles à distance d'entrefer du codeur (2, 6) dont ils doivent détecter les impulsions.

22. Moteur selon l'une quelconque des revendications 19 à 21, caractérisé en ce qu'au moins un codeur (2, 6) est associé au rotor (1).

23. Moteur à commutation électronique équipé d'un dispositif de pilotage selon l'une quelconque des revendications 1 à 6, du type comprenant un rotor (1) et une pièce fixe, dans lequel au moins un codeur (2, 6) est associé au rotor (1) et au moins un capteur (3, 5) est associé à la pièce fixe.

24. Procédé de pilotage d'un moteur selon l'une quelconque des revendications 19 à 23 lorsqu'elle dépend de la revendication 1, caractérisé en ce qu'il comprend les étapes successives suivantes :

- alimentation du moteur selon une séquence temporelle préétablie de sorte à permettre la mise en rotation du rotor (1) et donc celle du codeur (2) ;
- détection d'une première impulsion top tour ;
- détermination de l'état de la logique de commutation correspondant à la position angulaire de ladite impulsion ;
- envoi au circuit de commutation des signaux de commutation correspondant à l'état déterminé ;
- détermination itérative des états de la logique de commutation ultérieurs à partir des signaux de position (A, B) ;
- envoi au circuit de commutation des signaux de commutation correspondant aux états déterminés.

25. Procédé de pilotage d'un moteur selon l'une quelconque des revendications 19 à 23 lorsqu'elle dépend de la revendication 2, caractérisé en ce qu'il comprend les étapes successives suivantes :

- utilisation initiale des signaux de commutation (U, V, W) pour la détermination des états de la logique de commutation entre les phases du moteur ;
- détection d'une première impulsion top tour ;
- détermination de l'état de la logique de commutation correspondant à la position angulaire de ladite impulsion ;
- envoi au circuit de commutation des signaux de commutation correspondant à l'état déterminé ;
- détermination itérative des états de la logique de commutation ultérieurs à partir des signaux de position (A, B) ;
- envoi au circuit de commutation des signaux de commutation correspondant aux états déterminés.

26. Procédé selon la revendication 25, caractérisé en ce qu'il comprend une étape itérative de comparaison entre les signaux de position (A, B) et les signaux top tour (C), de sorte à détecter une éventuelle anomalie et, si une anomalie est détectée, la détermination des instants de commutation ultérieurs à partir des signaux de commutation (U, V, W).

27. Procédé selon l'une quelconque des revendications 24 à 26, caractérisé en ce qu'il comprend une étape préalable d'indexation angulaire des impulsions top tour par rapport au passage à zéro des forces électromotrices dans les phases du moteur.

1/6

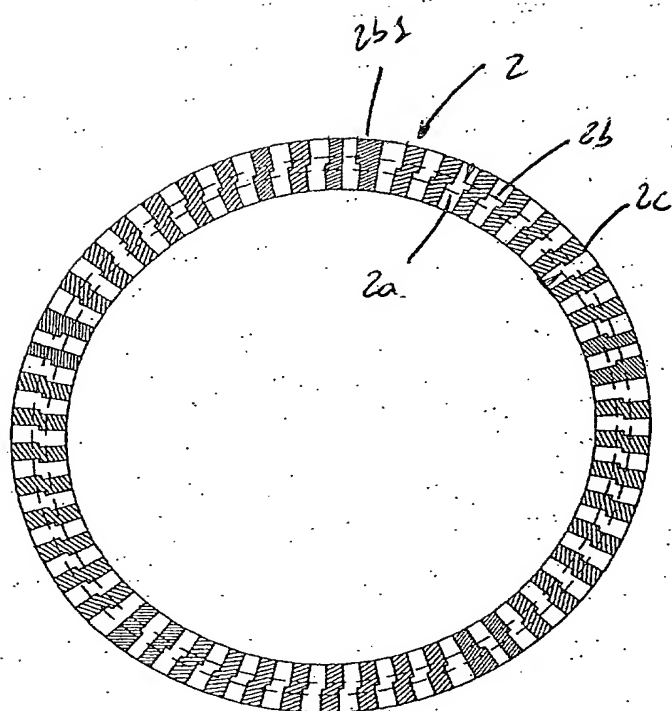


Fig. 1

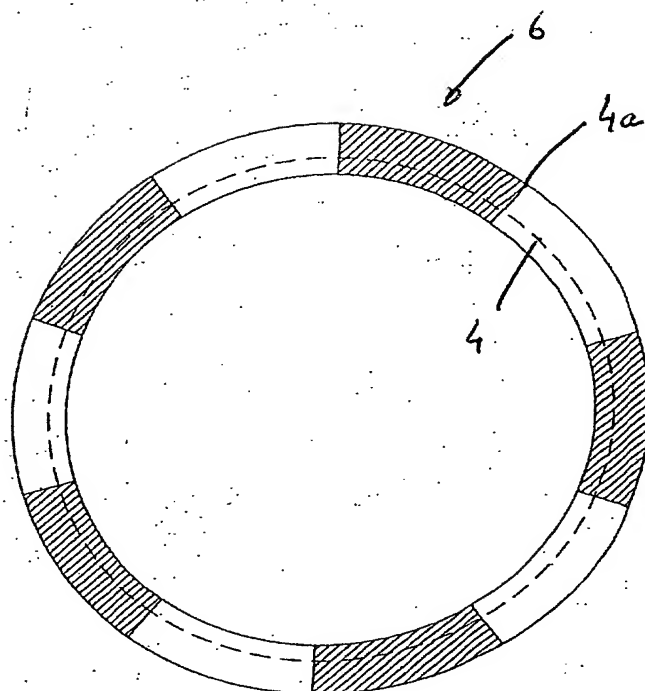


Fig. 2

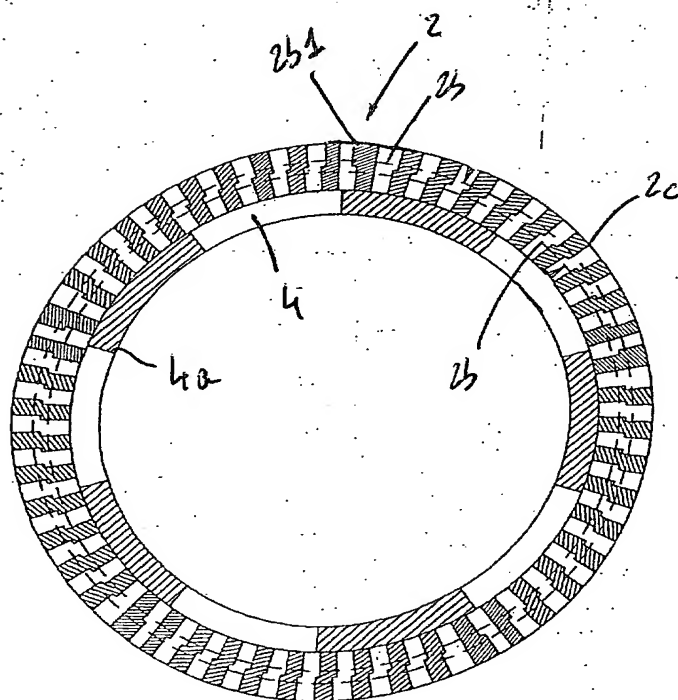


Fig. 3

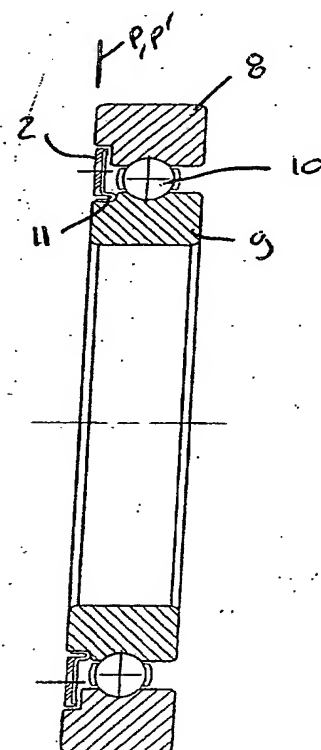


Fig. 4

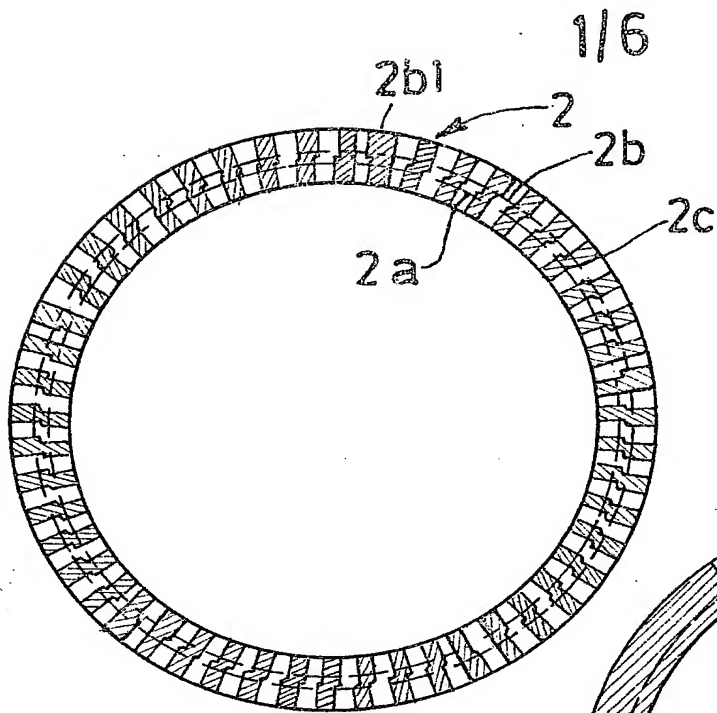


FIG.1

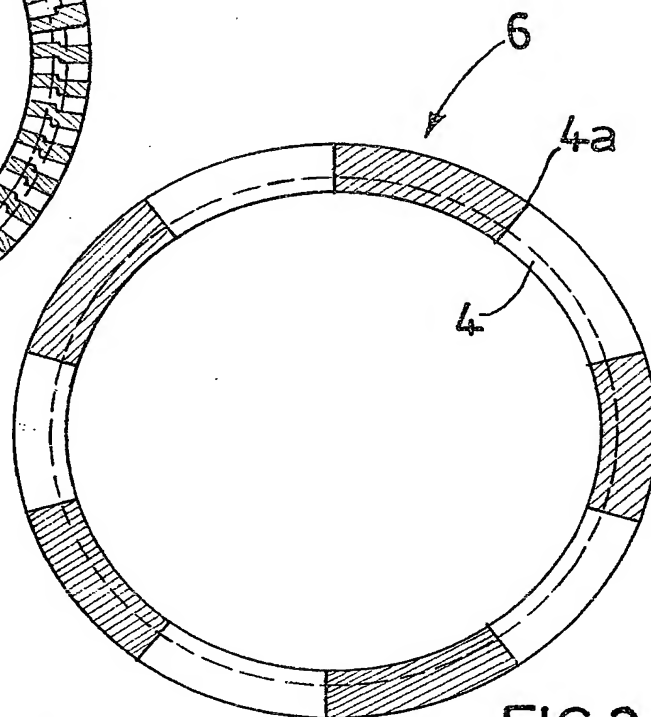


FIG.2

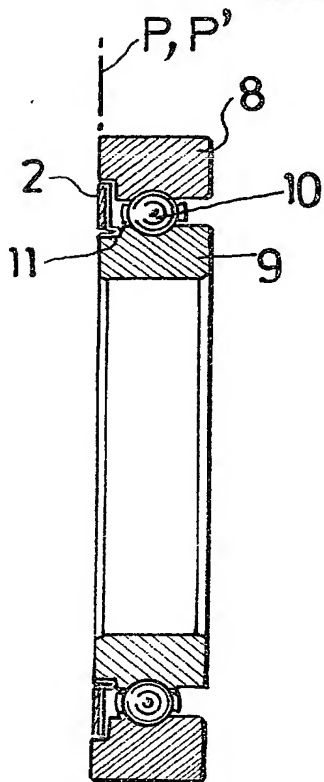


FIG.4

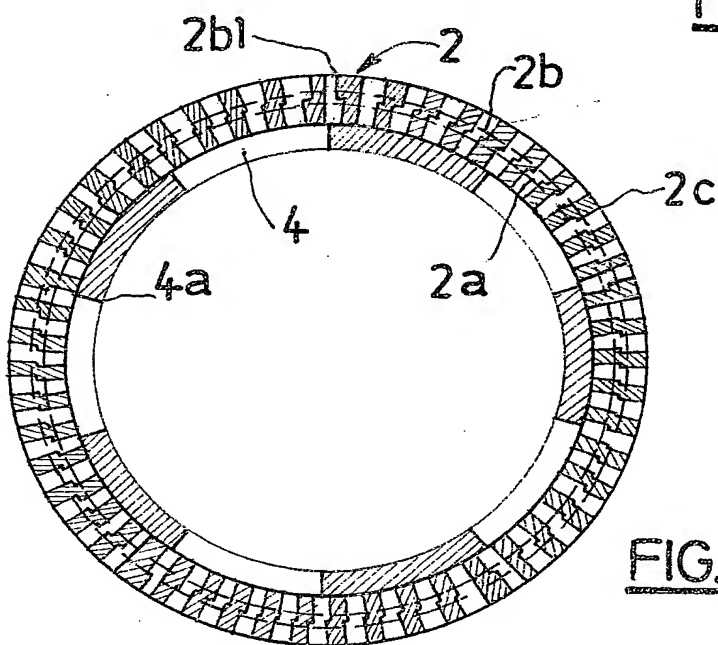


FIG.3

2/6

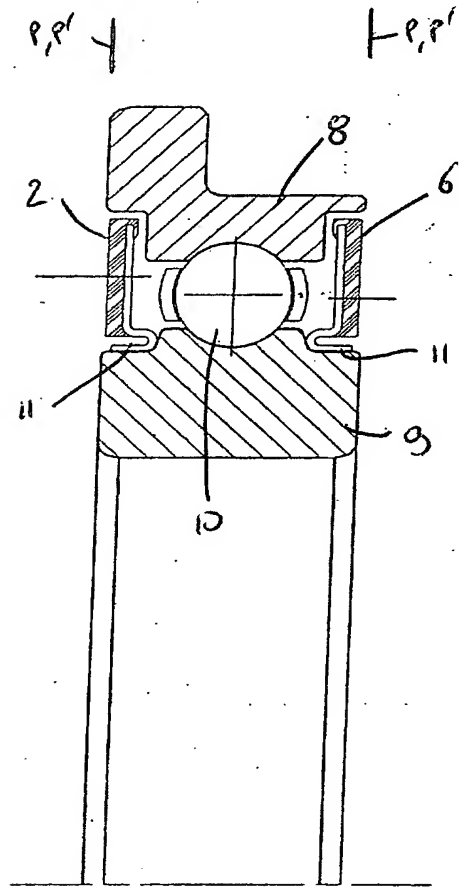


Fig. 5

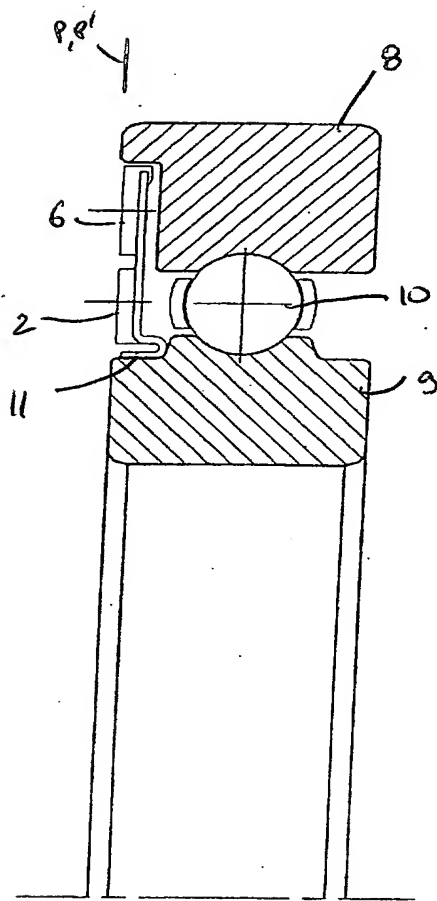


Fig. 6

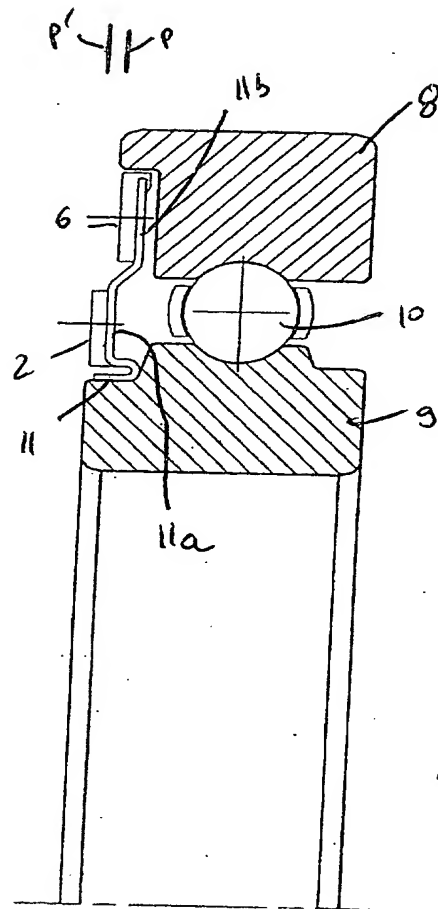


Fig. 7

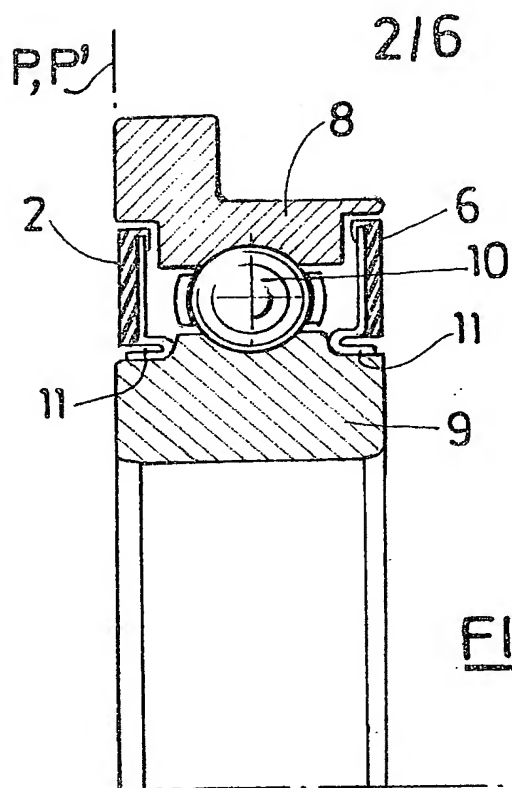


FIG. 5

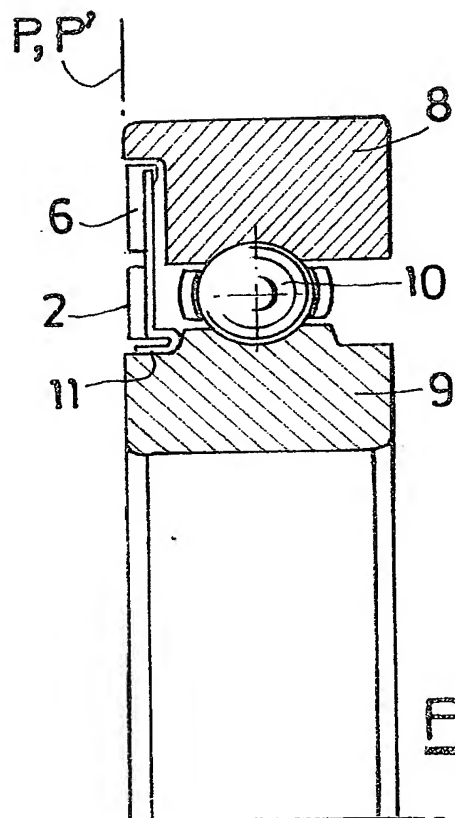


FIG. 6

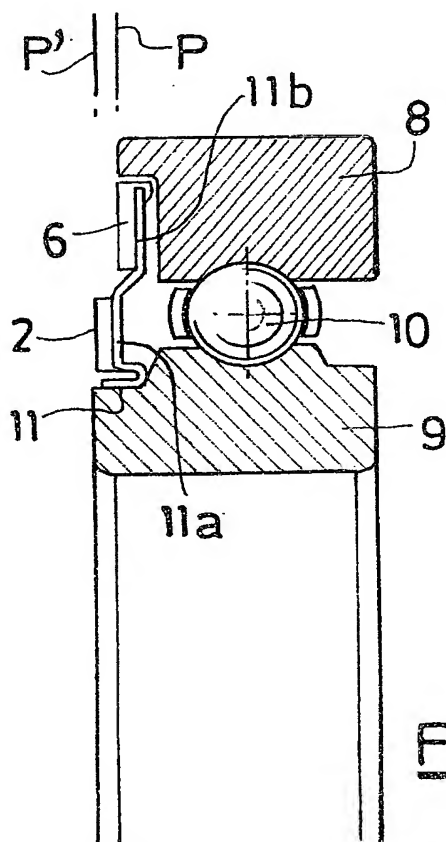


FIG. 7

3/6

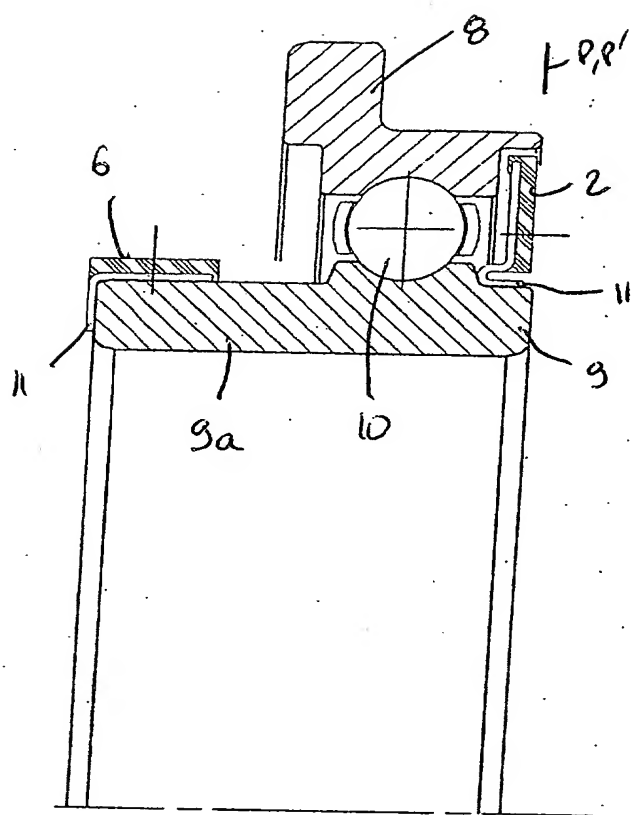


Fig. 8

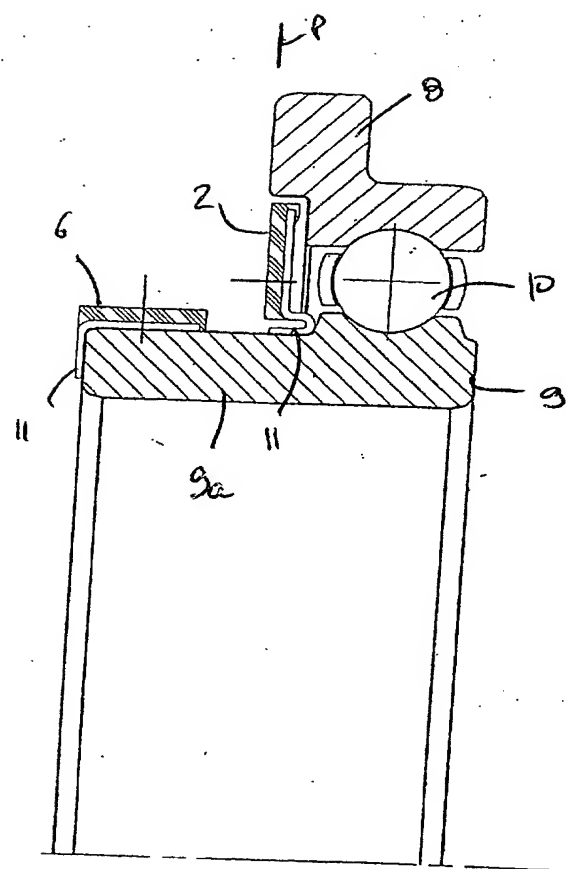


Fig. 9

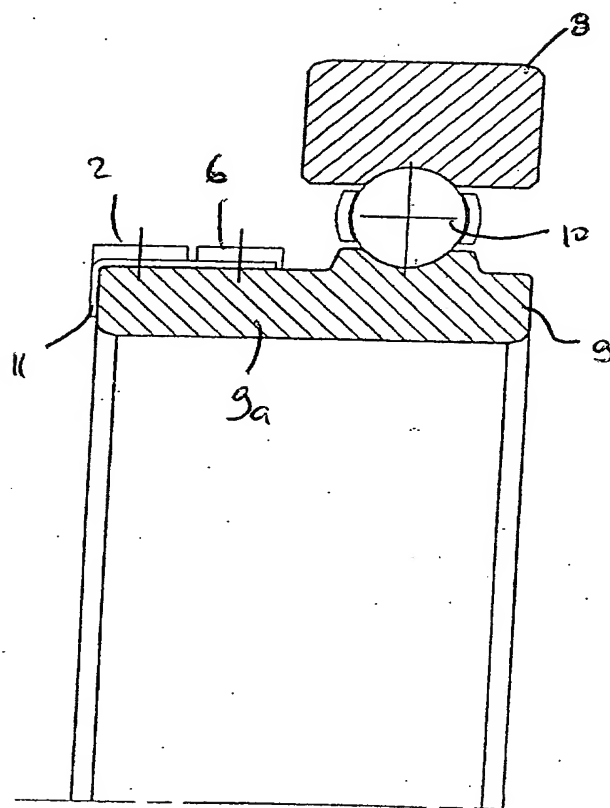


Fig. 10

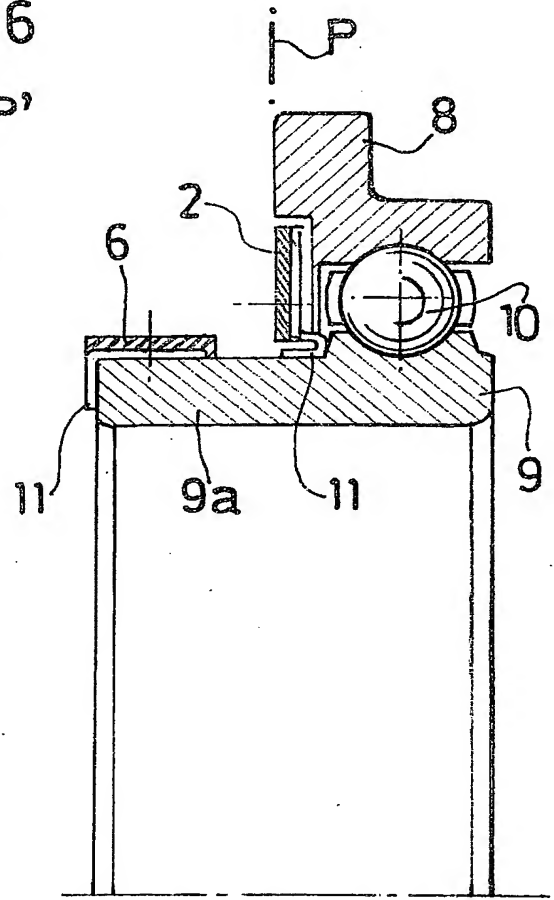


FIG. 8

FIG. 9



FIG.10

4/6

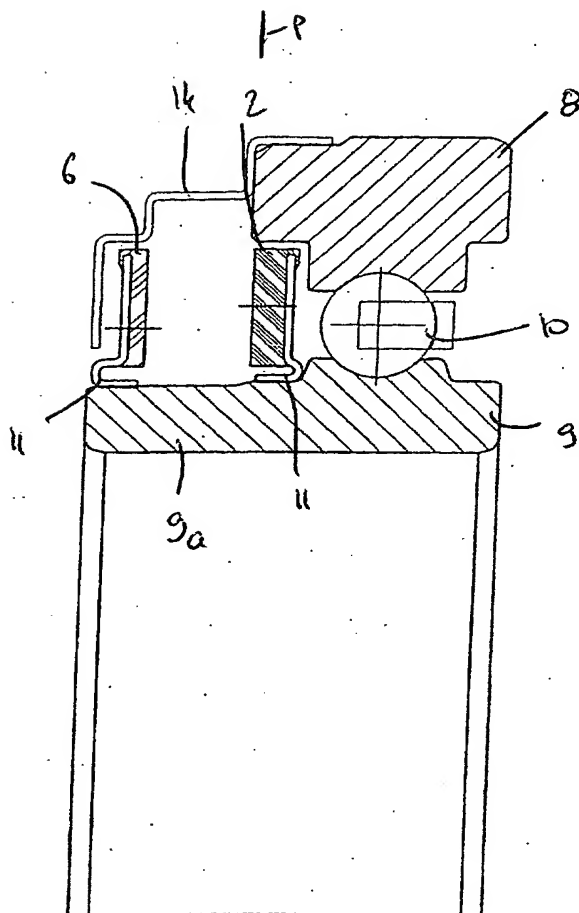


Fig. 11

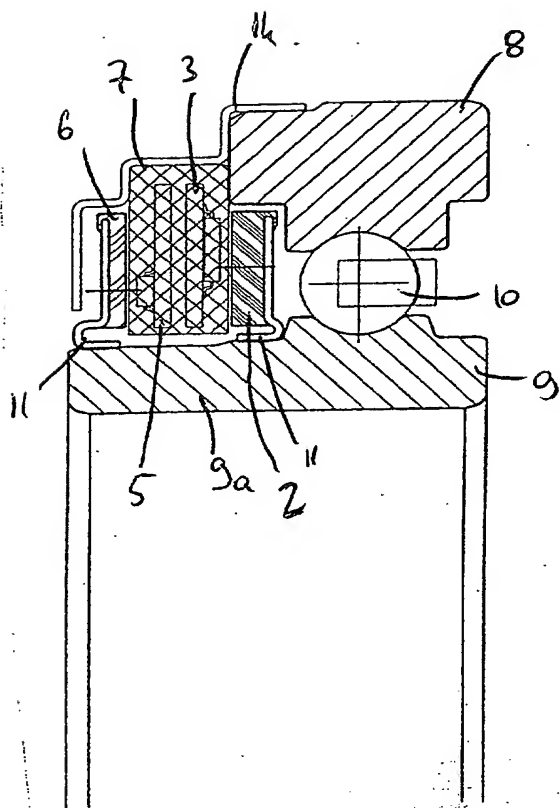


Fig. 11a

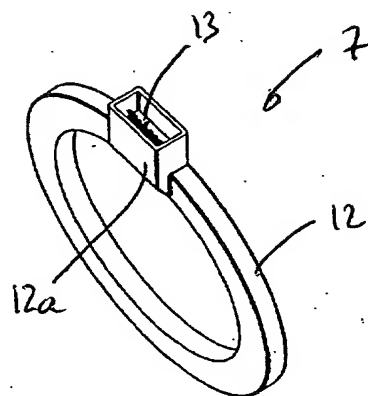
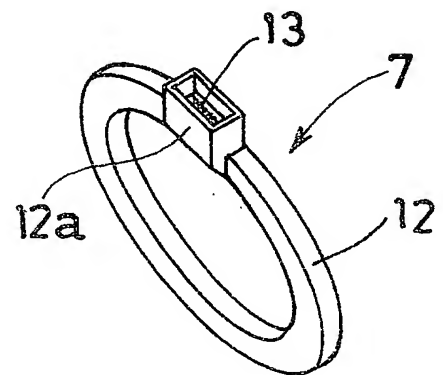
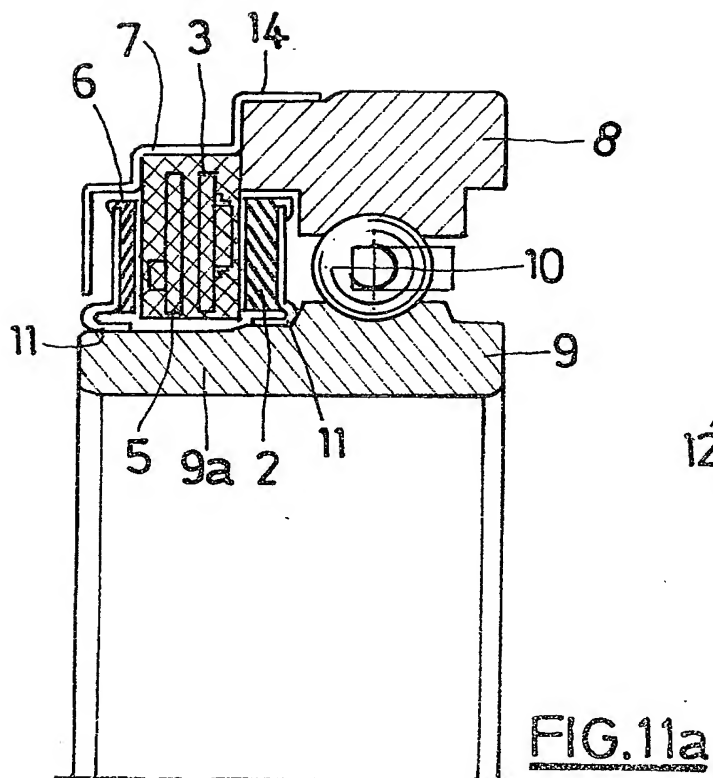
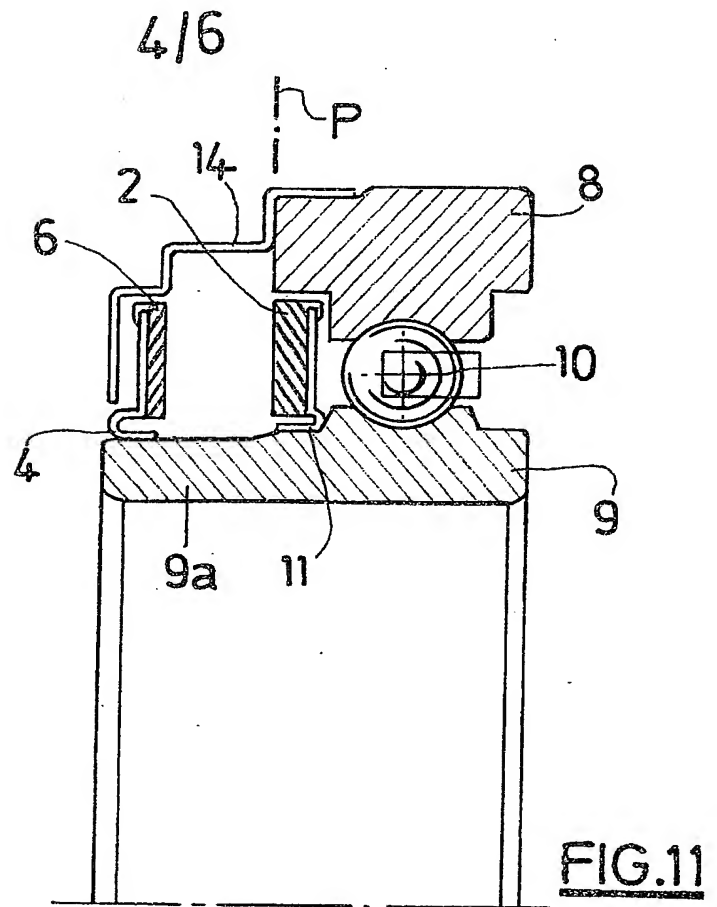


Fig. 11b



5/6

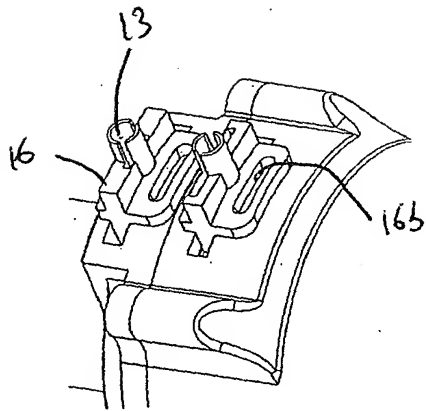


Fig. 12a

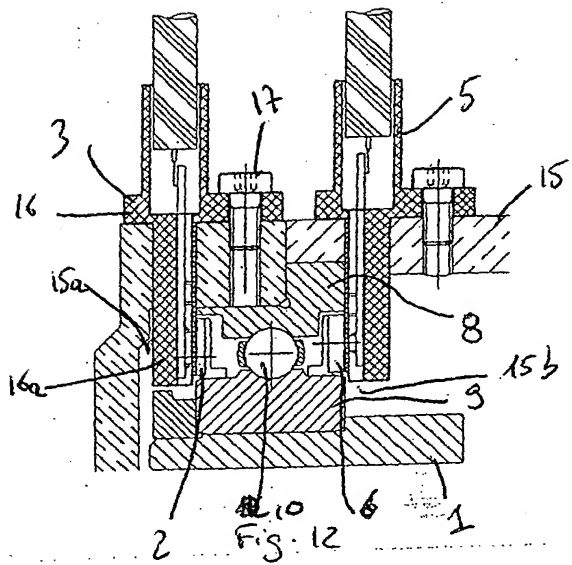


Fig. 12

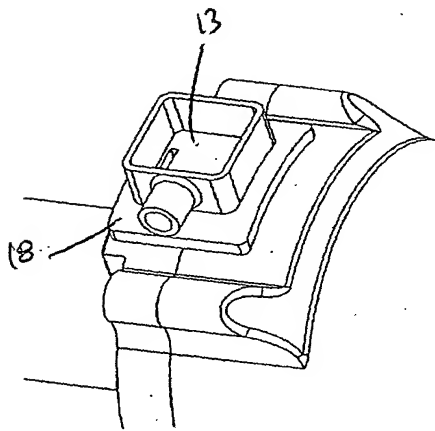


Fig. 13a

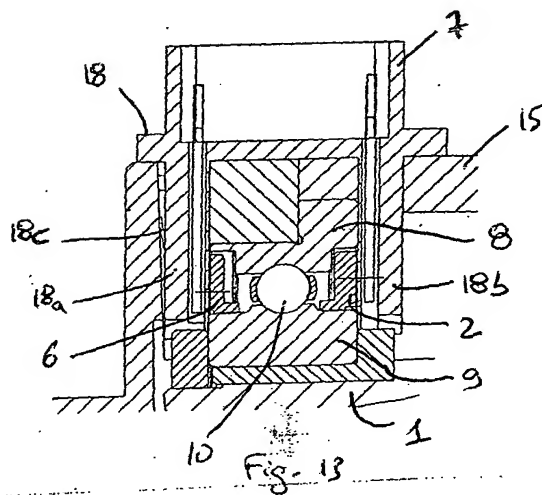


Fig. 13

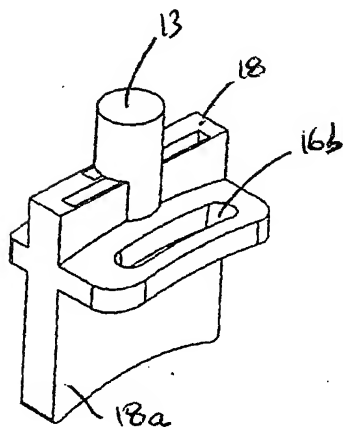


Fig. 14a

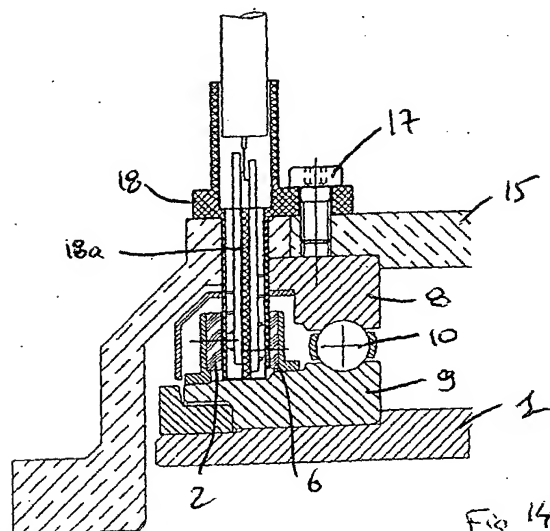


Fig. 14

5/6

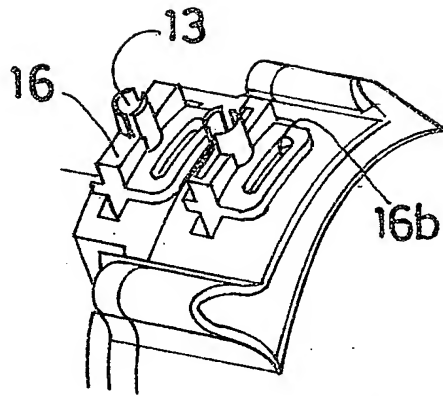


FIG. 12a

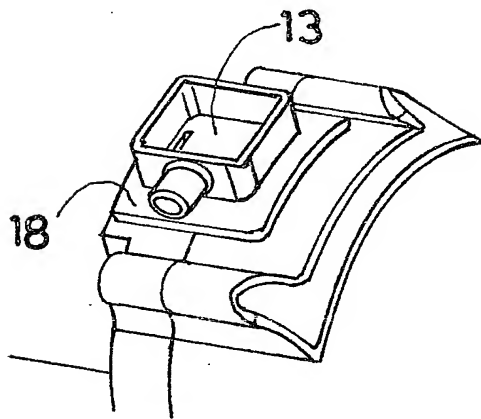


FIG. 13a

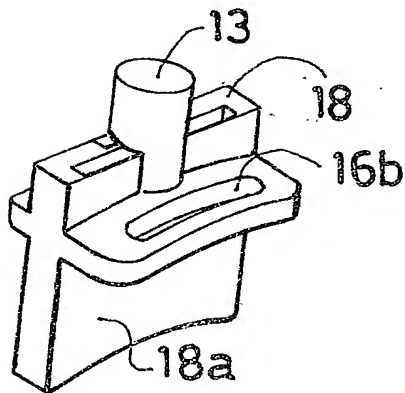


FIG. 14a

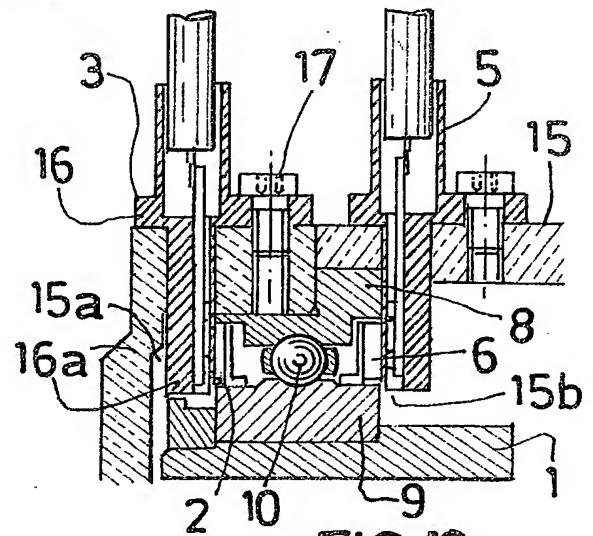


FIG. 12

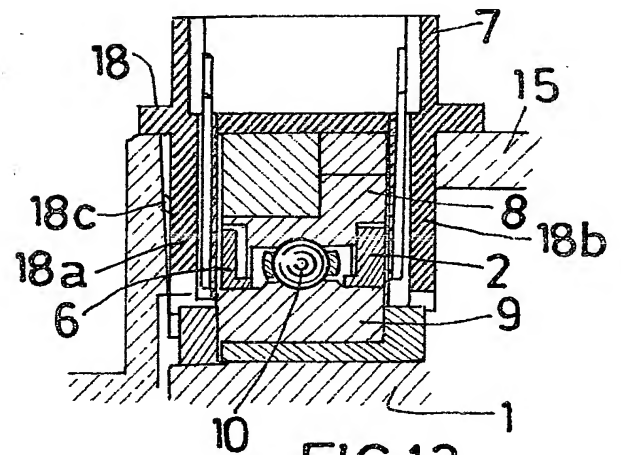


FIG. 13

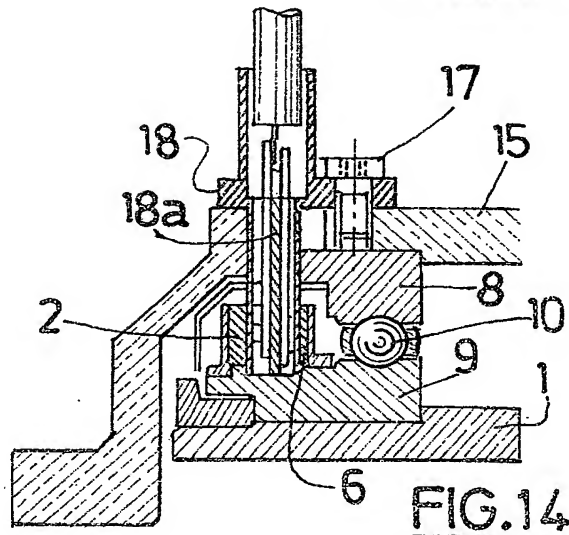


FIG. 14

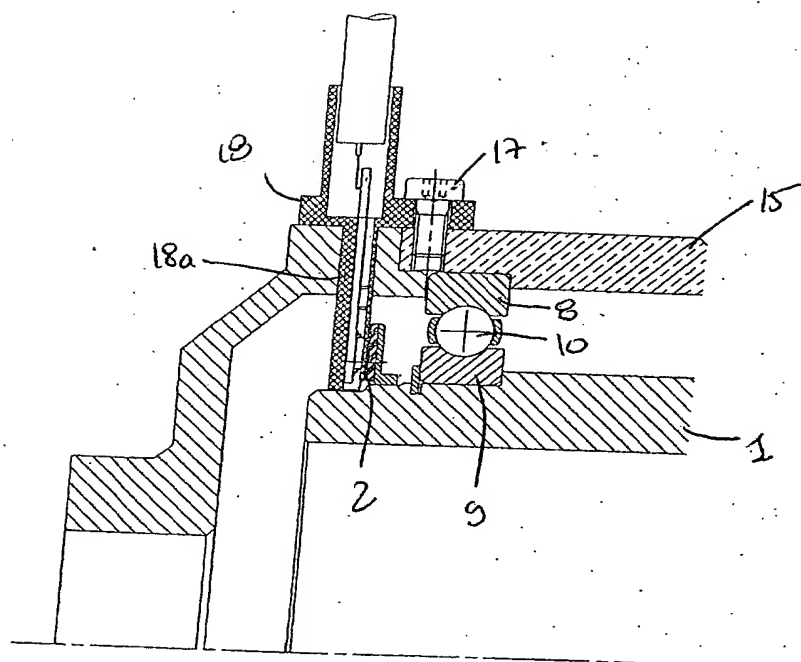


Fig. 15

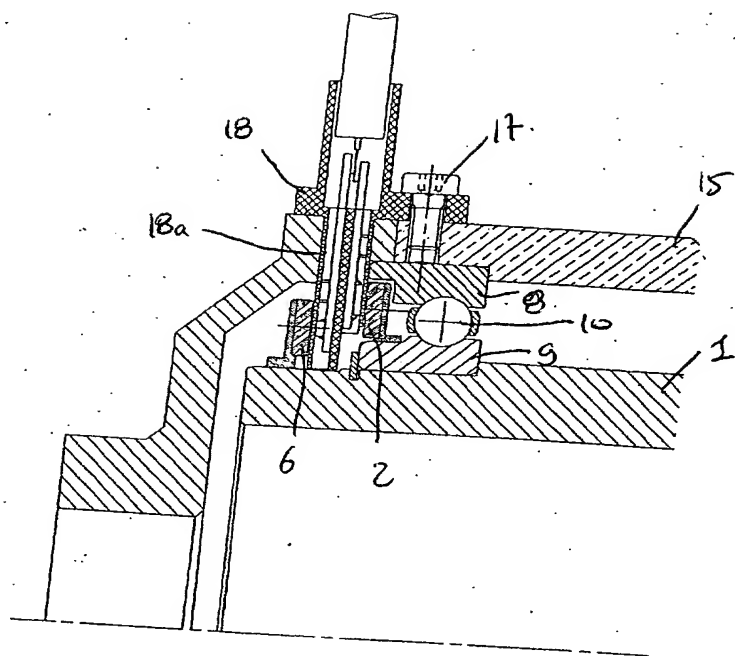


Fig. 16

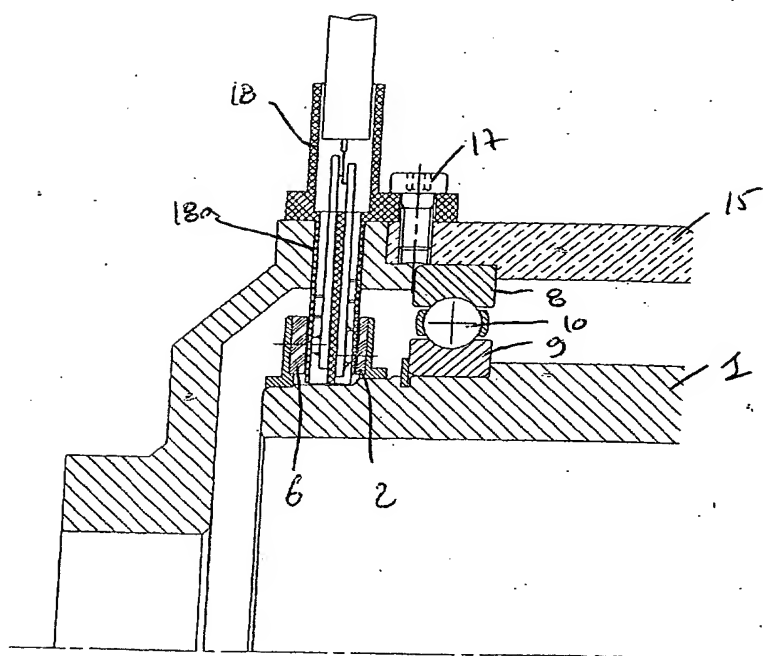


Fig. 17

6/6

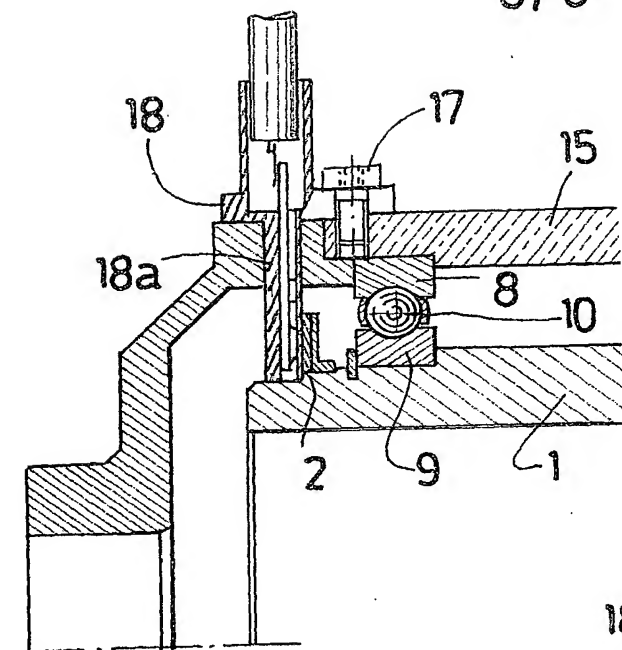


FIG. 15

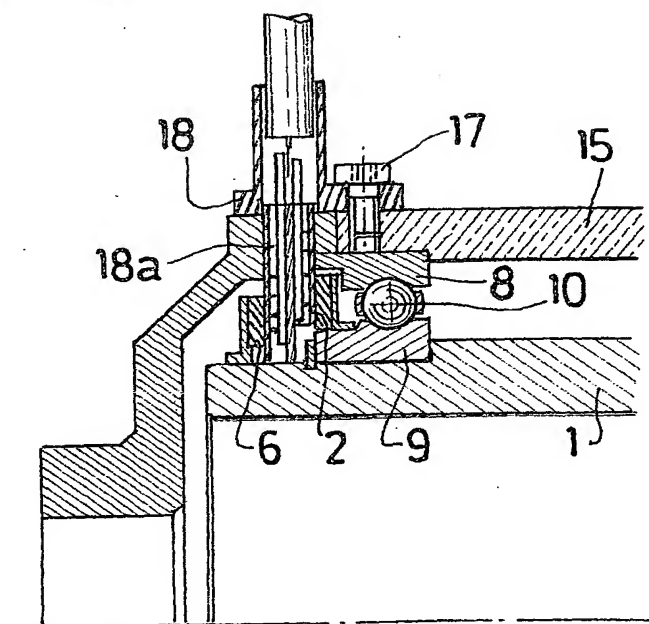


FIG. 16

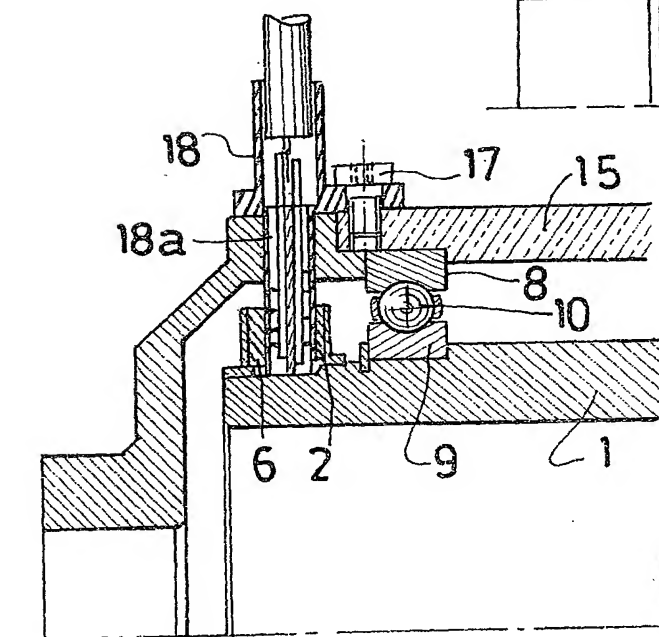


FIG. 17

**BREVET D'INVENTION****CERTIFICAT D'UTILITÉ**

Code de la propriété intellectuelle - Livre VI



N° 11 23

DÉPARTEMENT DES BREVETS

26 bis, rue de Saint Pétersbourg

75800 Paris Cedex 08

Téléphone : 01 53 04 53 04 Télécopie : 01 42 93 59 30

DÉSIGNATION D'INVENTEUR(S) Page N° 1. / 1..

(Si le demandeur n'est pas l'inventeur ou l'unique inventeur)

Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

DB 113 W/260893

Vos références pour ce dossier (facultatif)		10S831 12FR038/MBI	
N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL		02.12.014	
TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum) Dispositif de pilotage d'un moteur à commutation électronique au moyen d'un signal de position			
LE(S) DEMANDEUR(S) : S.N.R. ROULEMENTS 1 Rue des Usines 74010 ANNECY CEDEX			
DESIGNE(NT) EN TANT QU'INVENTEUR(S) : (Indiquez en haut à droite «Page N° 1/1» S'il y a plus de trois inventeurs, utilisez un formulaire identique et numérotez chaque page en indiquant le nombre total de pages).			
Nom		DESBIOLLES	
Prénoms		Pascal	
Adresse	Rue	1088 Route de Biauvy	
	Code postal et ville	74570	THORENS-GLIERES
Société d'appartenance (facultatif)			
Nom		BEAUPREZ	
Prénoms		Jean-Michel	
Adresse	Rue	Rue Morthery	
	Code postal et ville	74270	MATHOUNEX SOUS CLERMONT
Société d'appartenance (facultatif)			
Nom			
Prénoms			
Adresse	Rue		
	Code postal et ville		
Société d'appartenance (facultatif)			
DATE ET SIGNATURE(S) DU (DES) DEMANDEUR(S) OU DU MANDATAIRE (Nom t qualité du signataire) Le Mandataire Julien SAYETTAT - 02-0700			



ARENT FOX KINTNER PLOTKIN & KAHN, PLLC

1050 Connecticut Avenue, N.W., Suite 400

Washington, D.C. 20036-5339

Docket No. 021305-00193

Serial No.: New application Filed: September 26, 2003

Inventor: P. DesBiolles et al.